

Zadání bakalářské práce

Příjmení a jméno studenta (osobní číslo - nepovinné)	Škapík Šimon
Zkratka pracoviště	ITE
Datum zadání BP	
Plánované datum odevzdání	
Rozsah grafických prací	Dle potřeby dokumentace
Rozsah průvodní zprávy	cca 30 stran
Název BP (česky)	Pokročilé metody ovládání humanoidního robota NAO
Název BP (anglicky)	Advanced methods of control of humanoid robot NAO
Zásady pro vypracování BP (text nijak neformátujte, nečísľujte, každý bod uveďte jako nový odstavec):	
<p>Seznamte se s problematikou ovládání humanoidních robotů, zaměřte se na robota NAO firmy Aldebaran, který je na pracovišti školitele.</p> <p>Navrhněte vlastní ovládací systém zadaného robota, který optimalizuje jeho interaktivní ovládání.</p> <p>Navržený systém realizujte na platformě Microsoft Windows.</p> <p>Realizovaný systém ověřte v reálném provozu a zhodnoťte jeho výhody oproti již existujícím softwarům.</p>	
Seznam odborné literatury (text nijak neformátujte, nečísľujte, pouze každou položku uveďte jako nový odstavec):	
<p>Záda, V.: Robotika, matematické aspekty analýzy a řízení. TU v Liberci, Liberec, 2012, ISBN 978-80-7372-882-2</p> <p>Pilgrim, M.: Dive Into Python, Apress (July 19, 2004), ISBN-13: 978-1590593561</p>	
Vedoucí BP	Ing. Miroslav Holada, PhD.
Konzultant BP (u externích pracovníků uveďte plný název pracoviště – firmy)	Prof. Ing. Zdeněk Plíva, Ph.D.